国内営業所

■本社・工場
〒612-8492　京都市伏見区久我本町11-260
TEL(075)933-9555　FAX(075)934-4033

■東京統括営業所
〒104-0028　東京都中央区八重洲2-4-6　八重洲鈴木ビル7F
TEL(03)3245-0800　FAX(03)3245-0808

●つくば営業所
〒305-0035　茨城県つくば市松代2-8-8
TEL(029)854-7778　FAX(029)854-7776

●西関東営業所
〒243-0815　神奈川県厚木市妻田西1-30-1　松井産業第2ビル201号
TEL(046)295-5610　FAX(046)295-5620

●長野営業所
〒399-0701　長野県塩尻市広丘吉田552-1　KIビル105号
TEL(0263)86-9651　FAX(0263)86-9652

■北関東統括営業所
〒331-0811　さいたま市北区吉野町2-179-11
TEL(048)665-2921　FAX(048)665-2927

●東北営業所
〒960-8136　福島市八島町16-38
TEL(024)535-5942　FAX(024)535-5943

●栃木営業所
〒327-0003　栃木県佐野市大橋町3231-3　コスモアイル1F
TEL(0283)20-6185　FAX(0283)20-6186

■中部統括営業所
〒442-0809　愛知県豊川市大橋町2-62
TEL(0533)89-2021　FAX(0533)89-2020

●静岡営業所
〒422-8035　静岡市駿河区宮竹1-19-10
TEL(054)238-2848　FAX(054)238-2847

●名古屋西営業所
〒511-0811　三重県桑名市東方1529-1　ハイツアザレア
TEL(0594)24-9500　FAX(0594)24-9505

■西日本統括営業所
〒612-8492　京都市伏見区久我本町11-260
TEL(075)933-9519　FAX(075)934-8973

●富山営業所
〒939-8006　富山市山室138-1
TEL(076)491-4785　FAX(076)491-4795

●広島営業所
〒733-0012　広島市西区中広町2-21-22　石本ビル2F
TEL(082)296-3098　FAX(082)296-3099

●福岡営業所
〒816-0081　福岡市博多区井相田3-12-25
TEL(092)592-7541　FAX(092)592-7537

海外拠点

安全に関するご注意

●本カタログ掲載の製品は、労働安全規則で定義される産業用ロボットに該当します。労働安全規則の定めに基づき、安全に留意してご使用下さい。
●本カタログ中の適用写真は、製品をわかりやすく説明するために、安全柵などの労働安全規則に定められた安全のための機器、装置を取り除いて撮影しています。ご使用にあたっては、ユーザー様にて安全のための機器、装置をご準備下さい。
●本カタログに掲載の製品については、ご使用の前に取扱説明書とその他の付属書類などすべてを熟読し、正しくお使い下さい。

※カタログ記載の内容については、改良のため予告なく変更することがあります。ご了承ください。

please access..... yushin.com
www.yushin.com

お問い合わせ先

本社・工場

ユーシン精機はあらゆる事業活動において、人と環境にやさしい技術をもって自然と共生できる快適な地球環境の実現に努めています。
本カタログは再生紙(100%)を使用しています。

初版 2007.5.10000.TD

Heartful Technology
Yushin

WEBLINER
RA-α/RB SERIES

RA/RAⅡ/RA-HS/RAⅡ-HS/RB

株式会社ユーシン精機

● ネットワークによるデータ転送

ネットワークを介し、既存のティーチングデータを別のE-touch Web搭載機体にダイレクトコピーすることができます。(フロッピーディスクが不要です。)また、メール送信機能により各種データ・情報を事務所や別の E-touch Web搭載機体に送信することもできます。

● メモ機能

ペン入力による手書きメモが可能です。またUSBカメラ(オプション)が接続でき、成形品の画像も取り込めます。画面上にメモ書きし(右写真)、ティーチングデータとともにファイルすることもできます。

● リモート操作機能

リモートソフトを組み込めば、インターネットを介しティーチングデータの取得や、プログラムの更新が行えます。また、将来的には弊社サービス窓口からの操作支援が可能となるなど拡張性のある機能です。

● カメラフォン

USBカメラを装着することでネットワークを利用したインターフォンの感覚で現場⇔事務所の通話にご利用いただけます。取出ロボットの状態を画像で確認したり、また将来的には弊社サービス窓口との通話による技術支援が可能となるなど拡張性のある機能です。

WEBLINER RA-α/RB シリーズ コントローラ
E-touch Web controller

PAT
PAT.P

業界随一のラインナップ

RA-α/RBシリーズラインナップ表

型締力(ton)

15 50 100 150 200 250 300 350 450 550 600 850 1300 1600 2000 3000

一段昇降式
- RB-30
- RB-70
- RA-α-75HS
- RA-α-100
- RA-α-150HS
- RA-α-150
- RA-α-250

二段昇降式
- RAII-α-100
- RAII-α-150
- RAII-α-150-HS
- RAII-α-150-DW
- RAII-α-250
- RAII-α-250-HS
- RAII-α-400
- RAII-α-400-HS
- RAII-α-600/600-e
- RAII-α-800/800-e
- RAII-α-1300/1300-e
- RAII-α-1300-HS
- RAII-α-1800
- RAII-α-2500
- RAII-α-3000
- RAII-α-3000-HS

● リードスルーティーチング

「ポジションの追加」「出力信号の追加」「タイマの追加」などの項目について、ティーチングによってお客様で簡単にプログラム変更ができる画期的なソフトです。今までのプログラム変更にかかっていた時間と費用が大幅に削減できます。

● 取出ロボットシミュレータ(オプション)

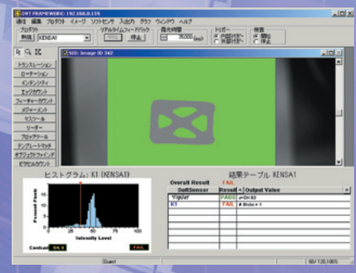
コントローラやパソコンの画面上でプログラム動作の確認が3D画像でできます。そのため、作業時間の効率化、安全性の向上、段取り時間の短縮化が図れると共にプログラミング作業に要する時間の削減につながります。

● Mold Mate Professional(オプション)

成形工場の生産管理ソフトウェアパッケージです。これまでMold Mateではできなかった要因解析などの高度な機能も、ご予算に応じて選択いただけます。また、生産モニタ・印刷レイアウトの変更や、生産実績・稼動実績などの計算式設定が、ユーザサイドで行えるカスタマイズ機能を新たに追加し、使い勝手にも十分配慮したソフトウェアとなっています。

● 画像処理システム(オプション)

プラスチック成形品に関する外観検査ならびに金型内残留確認、開放位置補正などの状況管理が可能です。



豊富なオプションで成形工場の自動化をバックアップ

高機能・高剛性を実現するRA-α/RBシリーズの特長

■ 鉄製フレーム採用

RA-α/RB-70では鉄製フレームを横行軸に採用、剛性アップによる「高精度・高速動作」を実現しました。
(RB-30は軽量強化アルミフレーム)

■ 制御ボックス機体一体化

取出ロボット本体に制御ボックスを取り付けた一体構造。
別置き制御ボックスが無いため、床面スペースをとりません。
(RBシリーズは別置き)

■ E-touch Web コントローラ

● タッチパネルハンディコントローラ

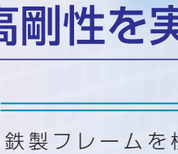
10インチ大画面採用によりオペレータが操作しやすい設計となっています。また軽量化とグリップ部の形状を見直すことにより、持ち易くそして長時間操作しても疲れにくくなりました。デッドマンスイッチは安全性を考慮し、3ポジションタイプとしました。

● CPUボックス

ファンレス、ディスクレス設計なので可動部分がなく、信頼性が高い構造となっています。

● 十字キー

タッチパネルを見ずに手動軸操作が可能なので、金型内でのティーチングに有効です。



● 手書きペン

手書きメモを作成するときに使用します。

● PCカードスロット

記憶メディアはコンパクトフラッシュを採用しています。PCカードアダプタを変更することにより、コンパクトフラッシュ以外にもSDメモリカード、メモリスティック、スマートメディアにも対応することができ、デジタルカメラから画像を取り込むときに便利です。

他にも多彩な機能をラインナップ

■ NC反転機構 (オプション)

アタッチメントヘッド姿勢制御(反転、旋回方向)にNCサーボを採用し、ヘッドを垂直方向190°(小型は182°)、水平方向300°以内で任意の角度に回転できます。アンダーカット取出し、固定側取出しなどにティーチングのみで対応できます。

■ 精密成形用動作モード (オプション)

金型型締め時に取出ロボットが動くことでの成形機の重心移動を防止し、精密成形における型締機構の平行度・垂直度を保つ動作モードです。

■ AI学習機能 (標準仕様)

速度設定やタイマ設定を実績値をもとに自動演算し、最適値により近い初期設定を自動で行います。ティーチングを簡素化し、段取り時間を短縮します。

■ エコロジーモード (標準仕様)

取出ロボットの横行速度を次のサイクルスタートに間に合う程度に自動調整(可能な限り低速運転を行う)することで、消費電力の削減および横行ガイド軸やタイミングベルトの長寿命化を実現します。

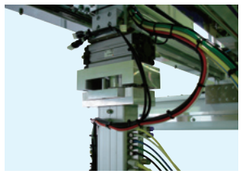
オプションリスト表(RA-α/RAⅡ-α/RA-α-HS/RAⅡ-α-HS/RBシリーズ)

オプション	オプション内容説明	対象機種
吸着回路	標準仕様の製品吸着1回路に加えて、合計吸着4回路までの増設が可能です。 ※ RA-α-75/150-HS および RAⅡ-α-150/250/400-HS は2回路まで。	全機種
スプルーチャック(ランナ途中落下)回路	スプルーの開放のタイミングをモード設定により選択出来ます。	
製品チャック回路	標準仕様の製品チャック1回路に1回路もしくは3回路追加し、合計製品チャック2回路または、4回路まで増設可能です。	全機種 ※RA/RAⅡ-α-HSシリーズを除く
ピッチ修正回路	製品ピッチをアタッチメントヘッド内で変える事が出来ます。	
スプルーカット回路	アタッチメントヘッド内でスプルーをニッパ切断するための回路です。 ヘッド内ゲートカット回路との併用は出来ません。	
ヘッド内ゲートカット回路	アタッチメントヘッド内でニッパを寄せ、ゲートを切断するための回路です。 スプルーカット回路との併用は出来ません。	
垂直旋回ユニット(検知付)	アタッチメントヘッドの反転部分にこのユニットを取付けることにより製品開放時の製品の向きを変える事が出来ます。	RA-α/RB-70、 RAⅡ-αシリーズ ※eタイプを除く
水平旋回ユニット	製品アームにこのユニットを取付けることで水平方向の旋回動作が可能となり、開放時の製品の位置を変えることができます。	RA-α/RBシリーズ、 RAⅡ-α-100~1300 ※eタイプを除く
NC反転機構	アタッチメントヘッド姿勢制御(反転、旋回方向)にNCサーボを採用し、ヘッドを垂直方向190°(100~250クラスは182°)、水平方向300°以内で任意の角度に回転できます。 ※可搬重量が制限される場合がありますのでご注意ください。	RA-α-100~250 RAⅡ-αシリーズ ※eタイプを除く RAⅡ-α-3000-HS
ヘッドワンタッチ着脱金具	アタッチメントヘッドをワンタッチで取付け/取外しすることが出来ます。	全機種 ※RA/RAⅡ-α-HSシリーズを除く
チャック半つかみ回路	成形品の変形防止のため、製品チャック回路に減圧弁を追加します。	
固定側/移動側切替え	「固定側取出し」「移動側取出し」の切替え回路です。	
シグナルライト/シグナルタワー	取出ロボットの状態を表します。	全機種
製品上昇限外部検知	製品取出し後、取出ロボットの上昇限でリミットスイッチにより製品の有無を検知します。	RA-α/RBシリーズ、 RAⅡ-α-100~1300
横行限支柱	横行フレームを延長した場合や製品開放時に位置精度が要求される場合に使用します。	全機種
横行限外部ニッパユニット	ゲートカットの必要な製品を取出し後、横行限に取付けたニッパにてゲートカットを行います。	RA-α/RB-70、 RAⅡ-α-100~600
可搬重量アップ	昇降推力を強化したオプションで、ワーク重量が重い場合などに有効です。	RA-α/RBシリーズ RAⅡ-α-100~600、2500
反転強化仕様	アタッチメントヘッドが重い、または反転センターからのオフセット量が大きい場合に反転保持トルクが1.4倍となる反転ユニットを取付けます。	RA-α/RBシリーズ、 RAⅡ-α-100~600、2500
点検ステップ	簡易型の点検用ステップを取出ロボットに取付けます。	RAⅡ-α-600~3000
指定色	機体カバー類、制御ボックス、操作ボックスの板金等をお客様指定の色にて塗装します。	全機種
ストッカ連動8Pメタコン	ユーシン精機製ストッカとの連動用メタルコンセントです。	
不良品排出回路	成形機からの不良品信号により良品とは別の位置に不良品開放を行います。	
初期排出動作	自動運転開始時、強制的に設定ショット分、良品とは別の位置に製品開放を行います。	
横行途中待機	型閉時、通常待機位置で待機できない場合(金型上に干渉物がある等)、横行途中に待機位置を設定する事が出来ます。	
ハイサイクル動作	取出ロボットサイクルタイム短縮のため、横行動作と反転動作を同時に行います。 ※ RA/RAⅡ-α-HS シリーズは標準装備。	
アンダーカット動作	アンダーカット金型の製品を取出すためにティーチングポイントを最大3個所まで追加する事が出来ます。	
サンプリング動作	自動運転中、設定ショット数ごとに、サンプル開放位置へ開放動作を行います。	
製品落下検出	製品取出し完了後、製品を開放する直前まで取出し検知を確認し続けます。	
取出不良上昇限停止	自動運転中に取出しミスした場合、取出し上昇位置で即停止し、エラー表示をします。 (標準仕様ではワンサイクル動作後停止します。)	
下降指令ON待ち	後工程機の準備が出来ていない時、タイマ秒間下降指令信号入力を待ち、信号が入力されない場合は排出動作を行うかエラー表示を行い、即停止するようにモード選択出来ます。	
エア圧低下検出	エア元圧が指定値より低下した場合にエラーを表示します。	
サイクルスタート早出し	成形機へのサイクルスタート信号出力タイミングを調整出来ます。 ※ RA/RAⅡ-α-HS シリーズは標準装備。	

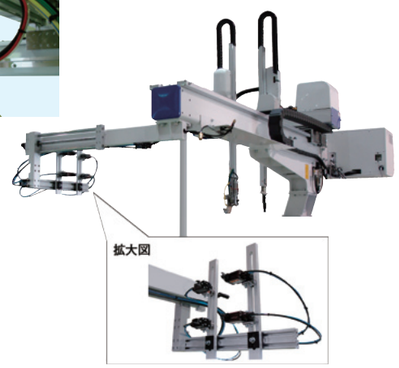
● 製品上昇限外部検知

● 垂直旋回ユニット

● 水平旋回ユニット



● 横行限外部ニッパユニット



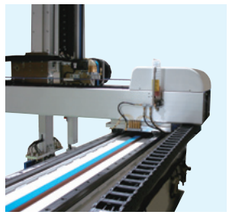
● ヘッドワンタッチ着脱金具

● シグナルライト

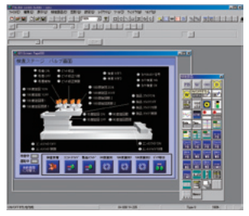
オプションリスト表(RA-α/RAⅡ-α/RA-α-HS/RAⅡ-α-HS/RBシリーズ)

オプション	オプション内容説明	対象機種
タッチパネル保護シート	タッチパネルコントローラの画面保護のためのシートです。	全機種
標準プログラムソフト	標準仕様の動作プログラムソフトです。	
Y･MAPⅡ連動	取出ロボットに通信ユニットを追加し、Y・MAP Ⅱのプログラムをインストールすることにより、生産計画から在庫管理まで一貫した生産管理を行うことができます。	
Mold Mate	生産管理パッケージ。生産現場の基本的な進捗確認などを行うことができます。	
Mold Mate Professional	生産管理プロフェッショナルパッケージ。生産進捗確認などは勿論、不良要因の分析など、品質管理を含めた高度な生産管理が可能となります。	
成形機通信仕様	成形機との間で金型番号などの通信を行い、段取り時間の短縮を可能にします。	
グリス集中給脂手動方式	必要個所へ手動にて給脂する方法です。簡易集中給脂方式（横行軸のみ）、全軸手動集中給脂方式の２種類があります。(1800 クラス以上は全軸手動集中給脂方式を標準装備)	RAⅡ-α-800～3000
グリス集中給脂自動方式	必要個所へ電動ポンプにより自動で給脂する方法です。	
フレキシブルティーチング	動作プログラムを作成できるソフトウェアキットです。パソコンもしくは E-touch Web コントローラにて作成できます。	全機種
フレキシブルスクリーン	コントローラの操作画面をパソコンの作画ソフトを使い、お客様にて制作できます。	
モニタ付き吸着回路	吸着圧力をコントローラ上にリアルタイムで表示し、また吸着センサ圧力設定がコントローラ上で行えます。	
多国語表示切替え機能	コントローラ上の表示を各種言語に切替えできます。	
フリー箱詰め設定	パレットへの開放位置を任意に最大 250 箇所設定できます。	
取出ロボットシミュレータ	作成したプログラムをコントローラやパソコン上で確認することができます。	RA-α/RBシリーズ、RAⅡ-αシリーズ RAⅡ-α-HSシリーズ
外部プログラム機能	E-touch Web とは別のプログラムを操作ボックスにインストールしておき、E-touch Web から起動することが出来ます。	全機種
精密成形用動作モード	精密成形における型締機構の平行度・垂直度を保つ動作モードです。	
コンパクトフラッシュ	ティーチングデータ、各種印刷データ、履歴データ等をバックアップするときに使用します。	

● グリス集中給脂手動方式



● フレキシブルスクリーン



● モニタ付き吸着回路

昇降ストローク延長オプション(mm)

対象型式	昇降ストローク		延長内容(標準st＋延長st)		延長後の機体全高	
	製品側	ランナ側	製品側	ランナ側	Sタイプ	Dタイプ
RB-70	700	750	600＋100	650＋100	1325(＋100)	1375(＋100)
RA-α-100	800	850	650＋150	700＋150	1682(＋140)	1732(＋140)
RA-α-150	900	950	800＋100	850＋100	1794(＋112)	1844(＋112)
RA-α-250	1050	1100	900＋150	950＋150	1962(＋168)	2012(＋168)
RAⅡ-α-100	850		700＋150		1262(＋ 75)	
RAⅡ-α-150	950		850＋100		1312(＋ 50)	
RAⅡ-α-250	1100		950＋150		1387(＋ 75)	
RAⅡ-α-400	1300		1100＋200		1622(＋100)	
RAⅡ-α-600	1550		1300＋250		1922(＋128)	
RAⅡ-α-800	1800		1550＋250		2393(＋175)	
RAⅡ-α-1300	2100		1800＋300		2575(＋165)	
RAⅡ-α-1800	2500		2100＋400		3000(＋210)	
RAⅡ-α-2500	3000		2500＋500		3190(＋240)	
RAⅡ-α-3000	3500		3000＋500		3665(＋245)	
RAⅡ-α-150-HS	950		850＋100		1376(＋ 50)	
RAⅡ-α-1300-HS	2100		1800＋300		2590(＋165)	

(　)内は延長前の機体全高からのアップ分

引抜ストローク延長オプション(mm)

対象型式	引抜ストローク	延長内容(標準st＋延長st)	延長後の引抜方向機体全長
RAⅡ-α-1300-HS	1450	1150＋300	2937(＋300)

(　)内は延長前の引抜方向機体全長からのアップ分

型式説明

RAⅡ-α-250D-HS

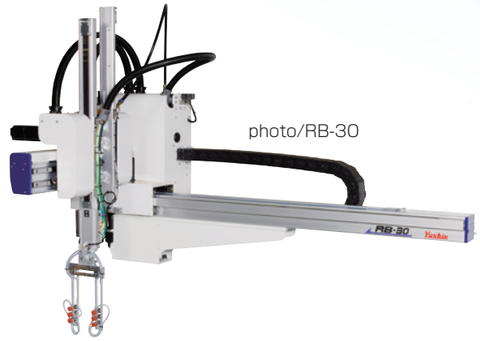
- HS：高速タイプ
- DW：ダブルウイングタイプ
- Sタイプ：2プレート金型対応（製品側アームのみ）
- Dタイプ：3プレート金型対応（製品側アーム・ランナ側アーム有）
- DSタイプ：スタックモールド金型対応（製品側アーム2本）
- RA-α/RB：1段昇降仕様
- RAⅡ-α：2段昇降仕様
- 対象成形機型締力（ton）

RB-30S/D, RB-70S/D

■特長

超小型成形機に対応するネットワーク対応のサーボ取出ロボット

わずかなキズが不良原因となるコネクタやギアなどの小物精密成形品の取出しに最適です。ネットワーク対応の E-touch Web コントローラを標準装備した操作性の良い横走行型サーボ取出ロボット WEBLINER 最小のモデルです。型締力が 60t 以下の超小型成形機を対象としており、横行軸には軽量強化アルミフレームを使用しています。



photo/RB-30

■特長

小型成形機に対応するネットワーク対応のサーボ取出ロボット

RB-30 型と同じく昇降軸 1 段仕様の取出ロボット。型締力が 30t から 80t クラスの小型成型機が対象です。「高精度・高速動作」を確かなものにする鉄製フレームを、主要駆動軸である横行軸に採用しています。

photo/RB-70

- サーボ軸数：3軸／5軸
- 引抜フレーム：片側保持方式
- 昇降アーム：1段昇降式
- linear ガイド部：ユーシンリニアレール
- toss コントローラ：E-touch Web

■標準仕様

電　源	駆動方式	制御方式	常用空気圧	最大許容空気圧	姿勢制御
AC200V (50／60Hz)	デジタルサーボ (3／5軸)	マイクロコンピュータ制御	0.49MPa	0.79MPa	90°

型　式	最大所要電力	横行ストローク (mm)	引抜ストローク (mm)		昇降ストローク (mm)		エア消費量 (ℓ(normal)/cycle)	最大許容可搬重量 (取出しヘッド含)	対象成形機型締力 (ton)
			製品側	ランナ側	製品側	ランナ側			
RB-30S	単相 AC200V 10.3A	900 (1200) 〈1600〉	320 〈470〉	—	450	—	3	2kg以下※2	60以下
RB-30D	単相 AC200V 12.5A		280 〈430〉	280 〈430〉		550			
RB-70SL※1	単相 AC200V 6.8A	1400 〈1700〉	500	—	600	—		3kg以下※2	30～80
RB-70DL※1	単相 AC200V 8.0A		450	450		650			

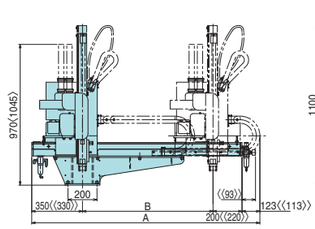
(　)はLタイプ、〈　〉はLLタイプ

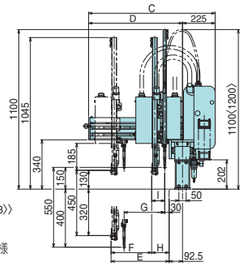
※1 RB-70S/DはLタイプが基本モデルとなります。

※2 取出ロボット設定データ変更により、表示値以上の搬送も可能です。

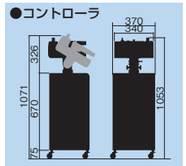
■外形寸法図(mm)

RB-30S/D





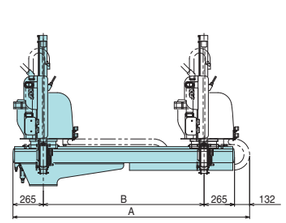
●コントローラ

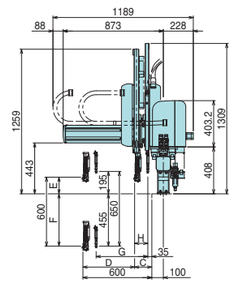


〈〈　〉〉は反操作側仕様

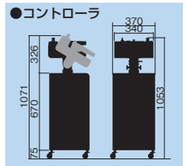
〈　〉はLLタイプ

RB-70SL/DL





●コントローラ



型　式	A		B	C	D	E	F	G	H	I
	操作側仕様	反操作側仕様								
RB-30S	1573 (1873) 〈2273〉	1563 (1863) 〈2263〉	900 (1200) 〈1600〉	873 〈1023〉	648 〈798〉	400 〈550〉	320 〈470〉	—	80	—
RB-30D							280 〈430〉	280 〈430〉	120	90

(　)はLタイプ、〈　〉はLLタイプ

型　式	A	B	C	D	E	F	G	H
RB-70SL	2062 〈2362〉	1400 〈1700〉	100	500	145	455	—	—
RB-70DL			150	450			450	115

〈　〉はLLタイプ

RA-αseries（1段小型）

photo/RA-α-150

■特　長

小型成形機対応
3/5軸サーボ駆動取出ロボット

型締力 80 ～ 300t クラスの小型成形機に対応するプライスパフォーマンスの高い昇降軸 1 段仕様の取出ロボットです。

- 3軸／5軸
- 両側保持方式
- 1段昇降式
- ユーシンリニアレール
- 機体一体型
- E-touch Web

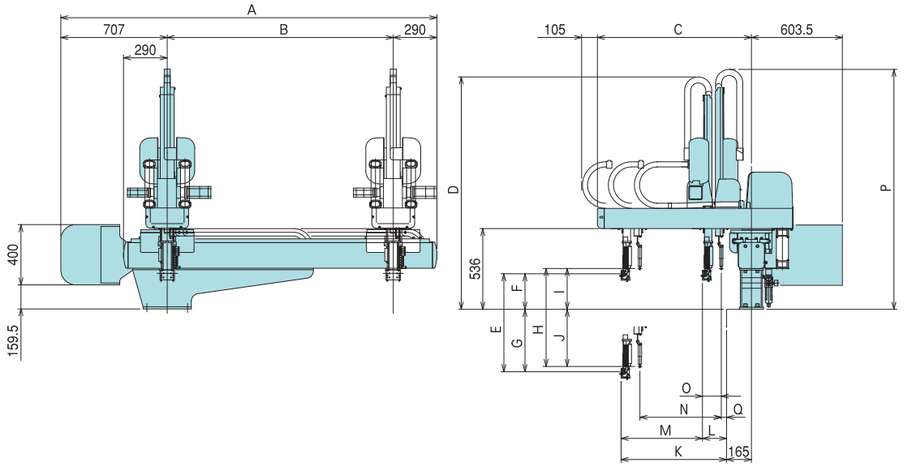
■標準仕様

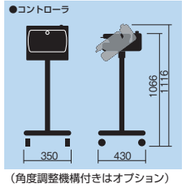
電　源	駆動方式	制御方式	常用空気圧	最大許容空気圧	姿勢制御
AC200V（50／60Hz）	デジタルサーボ（3／5軸）	マイクロコンピュータ制御	0.49MPa	0.79MPa	90°

型　式	最大所要電力	横行ストローク（mm）	引抜ストローク（mm）		昇降ストローク（mm）		エア消費量（ℓ(normal)/cycle）	最大許容可搬重量（取出しヘッド含）	対象成形機型締力（ton）
			製品側	ランナ側	製品側	ランナ側			
RA-α-100S	Sタイプ 単相 AC200V11A Dタイプ 単相 AC200V14A	1100(1500) 〈1700〉	625	—	650	—	3	5kg以下※	80～130
RA-α-100D			540	540		700			
RA-α-150S		1500 (1700) 〈1900〉	625	—	800	—			100～220
RA-α-150D			540	540		850			
RA-α-250S			775	—	900	—			180～300
RA-α-250D			690	690		950			

（　　）はLタイプ、〈　　〉はLLタイプ
※取出ロボット設定データ変更により、表示値以上の搬送も可能です。

■外形寸法図（mm）





（角度調整機構付きはオプション）

型　式	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N	O	P	Q
RA-α-100S	2097 〈2497〉 〈2697〉	1100 (1500) 〈1700〉	1022	1542	650	236	414	—	—	—	700	75	625	—	—	—	—
RA-α-100D								700	271	429		160	540	540	125	1592	35
RA-α-150S	2497 〈2697〉 〈2897〉	1500 (1700) 〈1900〉		1682	800		564	—	—	—		75	625	—	—	—	—
RA-α-150D								850	271	579		160	540	540	125	1732	35
RA-α-250S			1172	1794	900		664	—	—	—	850	75	775	—	—	—	—
RA-α-250D								950	271	679		160	690	690	125	1844	35

（　　）はLタイプ、〈　　〉はLLタイプ

RAⅡ-αseries（2段小型･中型）

photo/RAⅡ-α-250

■特　長

小型～中型成形機対応
3/5軸サーボ駆動取出ロボット

昇降軸を 2 段仕様とすることで機体高さを抑え、低天井への対応を可能としたユーシン精機の代表的なサーボトラバース取出ロボットです。

- 3軸／5軸
- 両側保持方式
- 2段昇降式
- ユーシンリニアレール
- 機体一体型
- E-touch Web

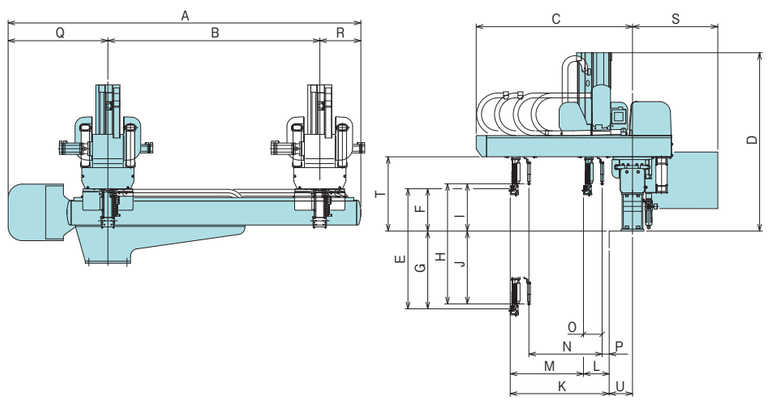
■標準仕様

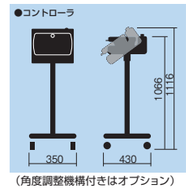
電　源	駆動方式	制御方式	常用空気圧	最大許容空気圧	姿勢制御
AC200V（50／60Hz）	デジタルサーボ（3／5軸）	マイクロコンピュータ制御	0.49MPa	0.79MPa	90°

型　式	最大所要電力	横行ストローク（mm）	引抜ストローク（mm）		昇降ストローク（mm）		エア消費量（ℓ(normal)/cycle）	最大許容可搬重量（取出しヘッド含）	対象成形機型締力（ton）
			製品側	ランナ側	製品側	ランナ側			
RAⅡ-α-100S	Sタイプ 単相 AC200V11A Dタイプ 単相 AC200V14A	1100(1500) 〈1700〉	578	—	700	—	6	5kg以下※	80～130
RAⅡ-α-100D			518	518		700			
RAⅡ-α-150S		1500 (1700) 〈1900〉	578	—	850	—			100～220
RAⅡ-α-150D			518	518		850			
RAⅡ-α-250S			728	—	950	—			180～300
RAⅡ-α-250D			668	668		950			
RAⅡ-α-400S		1700(1900) 〈2200〉	1000	—	1100	—	16	10kg以下※	280～450
RAⅡ-α-400D			868	868		1100			
RAⅡ-α-600S-e		2200 (2500)	1100	—	1300	—	21		400～650
RAⅡ-α-600D-e			968	968		1300			
RAⅡ-α-600S			1060	—		—	22	15kg以下※	
RAⅡ-α-600D			930	930		1300			

（　　）はLタイプ、〈　　〉はLLタイプ
※取出ロボット設定データ変更により、表示値以上の搬送も可能です。

■外形寸法図（mm）





（角度調整機構付きはオプション）

型　式	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N	O	P	Q	R	S	T	U
RAⅡ-α-100S	2097 〈2497〉 〈2697〉	1100 (1500) 〈1700〉	1106	1187	700	300	400	—	—	—	700	122	578	—	—	—	707	290	603.5	526	165
RAⅡ-α-100D								700	335	365		182	518	518	132	50					
RAⅡ-α-150S	2497 〈2697〉 〈2897〉	1500 (1700) 〈1900〉		1262	850		550	—	—	—		122	578	—	—	—					
RAⅡ-α-150D								850	335	515		182	518	518	132	50					
RAⅡ-α-250S			1256	1312	950		650	—	—	—	850	122	728	—	—	—					
RAⅡ-α-250D								950	335	615		182	668	668	132	50					
RAⅡ-α-400S	2816.2 〈3016.2〉 〈3316.2〉	1700 (1900) 〈2200〉	1564	1522	1100	280	820	—	—	—	1100	100	1000	—	—	—	751.2	365	616	630	170
RAⅡ-α-400D								1100	320	780		232	868	868	137	95					
RAⅡ-α-600S-e	3316.2 (3616.2)	2200 (2500)	1664	1622	1300	190	1110	—	—	—	1200	100	1100	—	—	—					
RAⅡ-α-600D-e								1300	230	1070		232	968	968	137	95					
RAⅡ-α-600S	3321.2 (3621.2)		1693	1794		305	995	—	—	—		140	1060	—	—	—	771.2	350	657	745	185
RAⅡ-α-600D								1300	370	930		270	930	930	170	100					

（　　）はLタイプ、〈　　〉はLLタイプ

RAⅡ-αseries（2段中型･大型）

- 3軸／5軸
- 両側保持方式
- 2段昇降式
- ユーシンリニアレール
- 機体一体型
- E-touch Web

■特　長

中型～大型成形機対応
3/5 軸サーボ駆動取出ロボット

基本機能、デザインは小型成形機対応のRA Ⅱ- αシリーズと同様とし、機体サイズをアップ。鉄製フレーム（横行軸）採用による剛性強化により、中～大型成形品取出しといった重量物のハンドリングにおいても、安定した取出しを約束します。またeタイプは、ワンサイズ軽量な成形品を対象とすることで、プライスを抑えたタイプです。

photo/RAⅡ-α-800

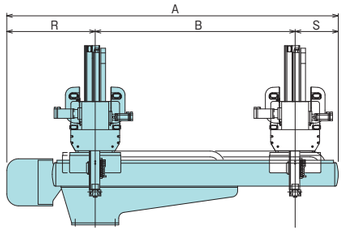
■標準仕様

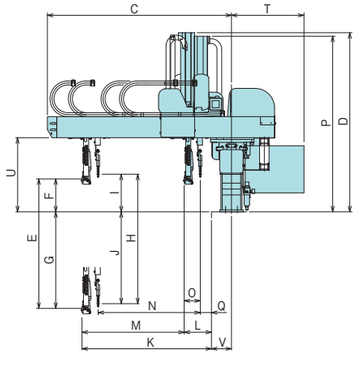
電　源	駆動方式	制御方式	常用空気圧	最大許容空気圧	姿勢制御
AC200V（50／60Hz）	デジタルサーボ（3／5軸）	マイクロコンピュータ制御	0.49MPa	0.79MPa	90°

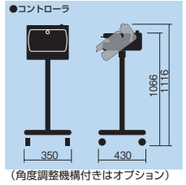
型　式	最大所要電力	横行ストローク (mm)	引抜ストローク (mm) 製品側	引抜ストローク (mm) ランナ側	昇降ストローク (mm) 製品側	昇降ストローク (mm) ランナ側	エア消費量 (ℓ(normal)/cycle)	最大許容可搬重量 (取出しヘッド含)	対象成形機型締力 (ton)
RAⅡ-α-800S-e	Sタイプ単相AC200V11A	2200 (2500)	1160	—	1550	—	29	15kg以下*	550～1000
RAⅡ-α-800D-e	Dタイプ単相AC200V14A		1030	1030		1550			
RAⅡ-α-800S	Sタイプ 三相AC200V9.1A	2000(2500) 〈3000〉	1140	—		—	33	25kg以下*	
RAⅡ-α-800D			960	960		1550	38		
RAⅡ-α-1300S-e		2500 (3000)	1540	—	1800	—	36		1000～1600
RAⅡ-α-1300D-e	Dタイプ 三相AC200V12.1A		1360	1360		1800	42		
RAⅡ-α-1300S		3000 (3500)	1570	—		—	51	35kg以下*	
RAⅡ-α-1300D			1380	1380		1800	57		

（　　）はLタイプ、〈　　〉はLLタイプ
※取出ロボット設定データ変更により、表示値以上の搬送も可能です。

■外形寸法図（mm）







（角度調整機構付きはオプション）

型　式	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N	O	P	Q	R	S	T	U	V
RAⅡ-α-800S-e	3321.2 (3621.2)	2200 (2500)	1793	1922	1550	245	1305	—	—	—	1300	140	1160	—	—	—	—	771.2	350	657	745	185
RAⅡ-α-800D-e								1550	310	1240		270	1030	1030	170	1832	100					
RAⅡ-α-800S	3278 (3778) (4278)	2000 (2500) (3000)	1941	2218		330	1220	—	—	—		160	1140	—	—	—	—	870	408	691	830	285
RAⅡ-α-800D								1550	385	1165		340	960	960	275	2092.5	65					
RAⅡ-α-1300S-e	3778 (4278)	2500 (3000)	2341	2392.5	1800	130	1670	—	—	—	1700	160	1540	—	—	—	—					
RAⅡ-α-1300D-e								1800	185	1615		340	1360	1360	275	2211	65					
RAⅡ-α-1300S	4505 (5005)	3000 (3500)	2439	2410		185	1615	—	—	—	1800	230	1570	—	—	—	—	1055	450	716	885	265
RAⅡ-α-1300D								1800	240	1560		420	1380	1380	295	2266	125					

（　　）はLタイプ、〈　　〉はLLタイプ

RAⅡ-αseries（2段超大型）

- 3軸／5軸
- 両側保持方式
- 2段昇降式
- ユーシンリニアレール（RAⅡ-α-3000Sを除く。）
- 機体一体型
- E-touch Web

■特　長

超大型成形機対応
3/5 軸サーボ駆動取出ロボット

超大型成形品取出しにおいても、安定した取出しにより自動化を推進します。

photo/RAⅡ-α-2500

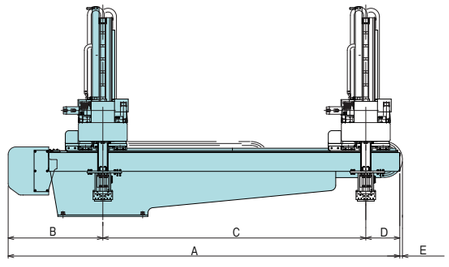
■標準仕様

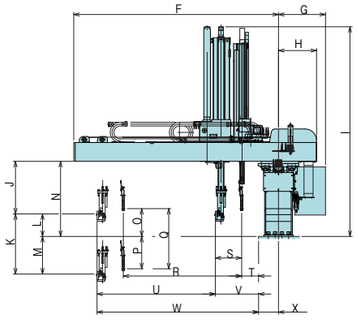
電　源	駆動方式	制御方式	常用空気圧	最大許容空気圧	姿勢制御
AC200V（50／60Hz）	デジタルサーボ（3／5軸）	マイクロコンピュータ制御	0.49MPa	0.79MPa	90°

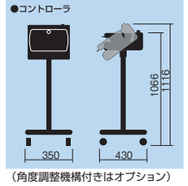
型　式	最大所要電力	横行ストローク (mm)	引抜ストローク (mm) 製品側	引抜ストローク (mm) ランナ側	昇降ストローク (mm) 製品側	昇降ストローク (mm) ランナ側	エア消費量 (ℓ(normal)/cycle)	最大許容可搬重量 (取出しヘッド含)	対象成形機型締力 (ton)
RAⅡ-α-1800S	三相 AC200V10.1A	3500 (4500)	1800	—	2100	—	135	50kg以下*	1500～2000
RAⅡ-α-1800D	三相 AC200V14.8A		1565	1565		2100	155		
RAⅡ-α-2500S	三相 AC200V12.4A	3500 (4500) 〈5000〉	2050	—	2500	—	132	50kg以下* [80kg]	1500以上
RAⅡ-α-3000S	三相 AC200V16.7A	4000 (4500)	2100	—	3000	—	230	100kg以下*	1500以上

（　　）はLタイプ、〈　　〉はLLタイプ
[　　]は可搬重量アップ仕様の可搬重量です。
※取出ロボット設定データ変更により、表示値以上の搬送も可能です。

■外形寸法図（mm）







（角度調整機構付きはオプション）

型　式	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L
RAⅡ-α-1800S	5063.5 (6063.5)	1111.2	3500 (4500)	452.3	—	2725	716	506.6	2790	700	2100	300
RAⅡ-α-1800D												
RAⅡ-α-2500S	5471.2 (6471.2) (6971.2)	1431.2	3500 (4500) 〈5000〉	540	310	3050	766	390	2950	750	2500	400
RAⅡ-α-2500S 可搬重量アップ仕様										780		370
RAⅡ-α-3000S	6480 (6980)	1580	4000 (4500)	900	110	3290	686	405	3420	750	3000	500

型　式	M	N	O	P	Q	R	S	T	U	V	W	X
RAⅡ-α-1800S	1800	1000	—	—	—	—	—	—	1800	350	2150	265
RAⅡ-α-1800D			370	1730	2100	1565	360	225	1565	585		
RAⅡ-α-2500S	2100	1150	—	—	—	—	—	—	2050	550	2600	360
RAⅡ-α-2500S 可搬重量アップ仕様	2130									560	2610	
RAⅡ-α-3000S	2500	1250							2100	665	2765	350

（　　）はLタイプ、〈　　〉はLLタイプ

HIGH CYCLE

RA/RAⅡ-α-HS series（1/2段小型）

サーボ軸数	3軸 ※1／5軸
引抜フレーム	両側保持方式
昇降アーム	1段昇降式／2段昇降式
ガイド部	ユーシンリニアレール
制御ボックス	機体一体型
コントローラ	E-touch Web
高速動作軸	全サイクル高速動作 ※2
RA-α-75S-HS ドライサイクル	取出しサイクル 0.38秒 ※3 全サイクル 2.31秒 ※3
RA-α-150S-HS ドライサイクル	取出しサイクル 0.47秒 ※3 全サイクル 2.68秒 ※3
RAⅡ-α-150S-HS ドライサイクル	取出しサイクル 0.5秒 ※3 全サイクル 2.9秒 ※3

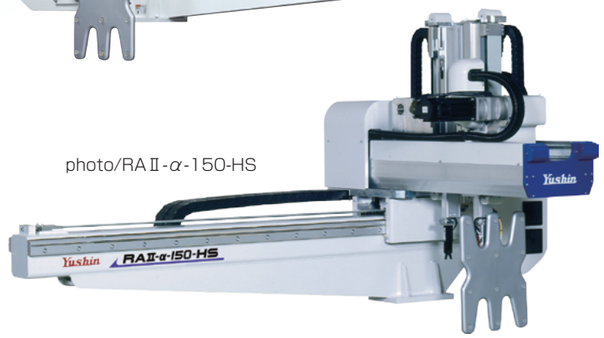
※1：引抜軸にはリニアモータを使用しています。リニアモータのマグネットには、ペースメーカ等電子医療機器を装着した人は近づかないで下さい。また、磁気カード、電子時計、キップ、フロッピーディスク等の磁気記録品は磁化され使用できなくなることがありますので、作業時は保持しないで下さい。(RA-α-75～150S-HSのみ)
※2：「引抜」「昇降」「横行」の全駆動軸を高速化し、全サイクル短縮を目的とした仕様。
※3：当社規定のドライサイクル測定条件による。

■特　長

小型成形機対応
3/5軸サーボ駆動
ハイサイクル取出ロボット

昇降軸1段仕様のRA-α-75型から150型は、引抜軸にリニアモータを採用、より一層の安定した超高速動作を実現しました。

photo/RA-α-150-HS



photo/RAⅡ-α-150-HS

■標準仕様

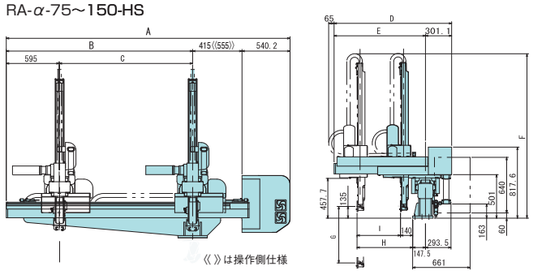
電　源	駆動方式	制御方式	常用空気圧	最大許容空気圧	姿勢制御
AC200V (50／60Hz)	デジタルサーボ (3／5軸)	マイクロコンピュータ 制御	0.49MPa	0.79MPa	90°

型　式	最大所要電力	横行ストローク(mm)		引抜ストローク(mm)		昇降ストローク(mm)		エア消費量 (ℓ(normal)/cycle)	最大許容可搬重量(取出しヘッド含)	対象成形機型締力(ton)
		標準	Lタイプ	製品側	ランナ側	製品側	ランナ側			
RA-α-75S-HS	三相 AC200V16.7A	1200	1500	400	—	600	—	5	5kg以下※	30～80
RA-α-150S-HS		1500	1700	500		800				100～180
RAⅡ-α-150S-HS	三相AC200V16.4A			550						
RAⅡ-α-150D-HS	三相AC200V22.8A			414.5	414.5	850	850	4	3kg以下※	100～220

※取出ロボット設定データ変更により、表示値以上の搬送も可能です。

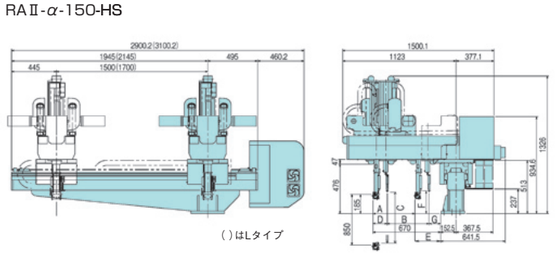
■外形寸法図(mm)

RA-α-75～150-HS



《》は操作側仕様

RAⅡ-α-150-HS

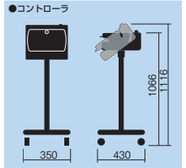


( )はLタイプ

型　式	A		B	C	D	E	F	G	H	I
	操作側仕様	反操作側仕様								
RA-α-75S-HS	2890.2 (3190.2)	2750.2 (3050.2)	1795 (2095)	1200 (1500)	1253.1	952	1691.5	600	540	400
RA-α-150S-HS	3190.2 (3390.2)	3050.2 (3250.2)	2095 (2295)	1500 (1700)	1353.1	1052	1891.5	800	640	500
RAⅡ-α-150S-HS	550		—	—	—	120	—	—	—	—
RAⅡ-α-150D-HS	414.5		414.5	850	140.5	255.5	219	115		

(　　)はLタイプ

●コントローラ



（角度調整機構付きはオプション）

HIGH CYCLE

RAⅡ-α-HS series（2段小型･中型）

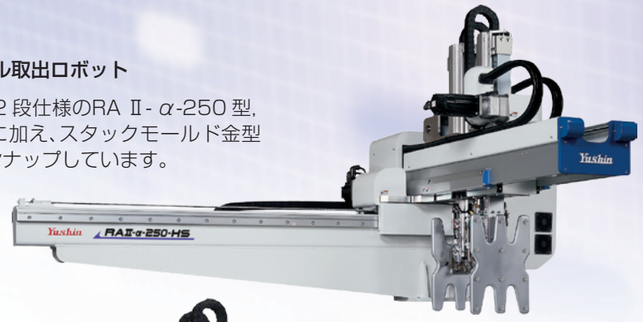
サーボ軸数	3軸／5軸
引抜フレーム	両側保持方式
昇降アーム	2段昇降式
ガイド部	ユーシンリニアレール
制御ボックス	機体一体型
コントローラ	E-touch Web
高速動作軸	全サイクル高速動作 ※1
RAⅡ-α-250S-HS ドライサイクル	取出しサイクル 0.55秒 ※2 全サイクル 3.51秒 ※2
RAⅡ-α-400S-HS ドライサイクル	取出しサイクル 0.8秒 ※2 全サイクル 4.1秒 ※2

※1：「引抜」「昇降」「横行」の全駆動軸を高速化し、全サイクル短縮を目的とした仕様。
※2：当社規定のドライサイクル測定条件による。

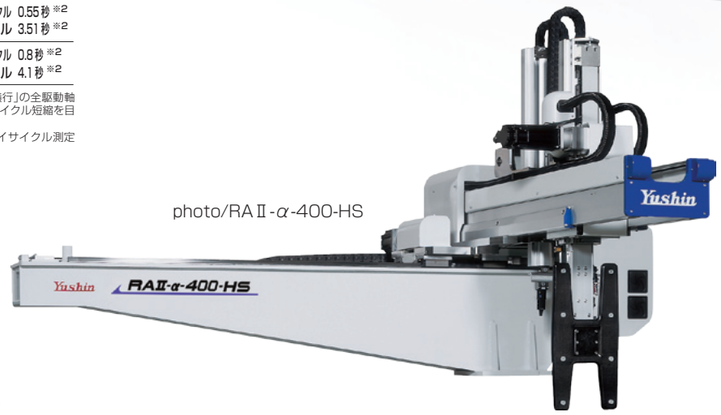
■特　長

小型～中型成形機対応
3/5軸サーボ駆動ハイサイクル取出ロボット

小型～中型成形機に対応する2段仕様のRAⅡ-α-250型、400型はSタイプ、Dタイプに加え、スタックモールド金型に対応するDSタイプもラインナップしています。



photo/RAⅡ-α-250-HS



photo/RAⅡ-α-400-HS

■標準仕様

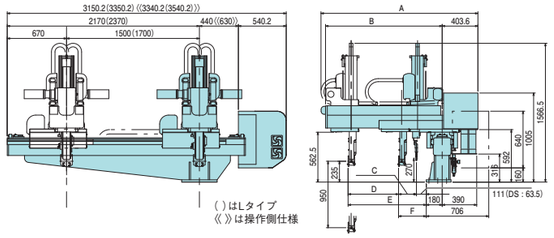
電　源	駆動方式	制御方式	常用空気圧	最大許容空気圧	姿勢制御
AC200V (50／60Hz)	デジタルサーボ (3／5軸)	マイクロコンピュータ 制御	0.49MPa	0.79MPa	90°

型　式	最大所要電力	横行ストローク(mm)		引抜ストローク(mm)		昇降ストローク(mm)		エア消費量 (ℓ(normal)/cycle)	最大許容可搬重量(取出しヘッド含)	対象成形機型締力(ton)
		標準	Lタイプ	製品側	ランナ側	製品側	ランナ側			
RAⅡ-α-250S-HS	三相AC200V17.4A	1500	1700	760	—	950	—	5	5kg以下※	180～300
RAⅡ-α-250D-HS	三相 AC200V26.2A			570	570		950			
RAⅡ-α-250DS-HS				720	720			10		
RAⅡ-α-400S-HS	三相AC200V17.4A	1700	1900	950	—	1100	—	6	10kg以下※	280～450
RAⅡ-α-400D-HS	三相 AC200V26.2A			750	750		1100			
RAⅡ-α-400DS-HS				850	850			11		

※取出ロボット設定データ変更により、表示値以上の搬送も可能です。

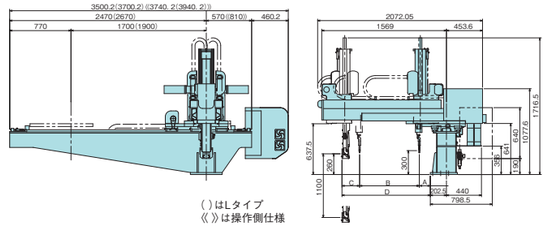
■外形寸法図(mm)

RAⅡ-α-250-HS



( )はLタイプ
《》は操作側仕様

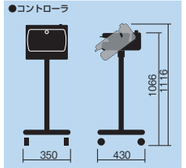
RAⅡ-α-400-HS



( )はLタイプ
《》は操作側仕様

型　式	A	B	C	D	E	F
RAⅡ-α-250S-HS	1772.1	1317	—	760	882.5	122.5
RAⅡ-α-250D-HS			201.5	570		312.5
RAⅡ-α-250DS-HS	1922.1	1467	249	720	1032.5	
RAⅡ-α-400S-HS	160	950	—	1110	—	—
RAⅡ-α-400D-HS	138.5	750	221.5			
RAⅡ-α-400DS-HS	91	850	269	1210		

●コントローラ



（角度調整機構付きはオプション）

HIGH CYCLE

RAⅡ-α-HS series（2段大型･超大型）

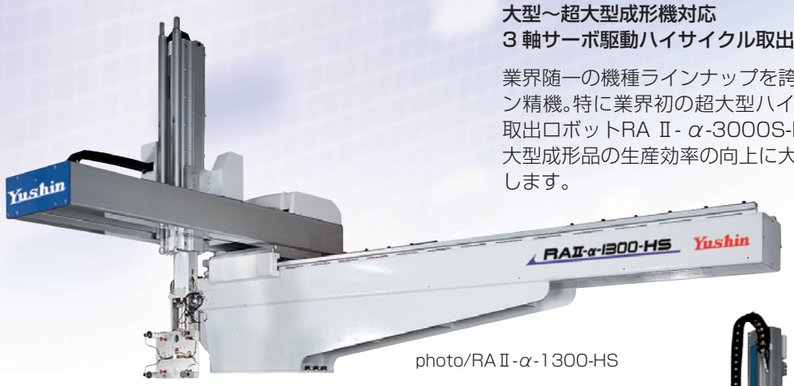
■特　長

大型～超大型成形機対応
３軸サーボ駆動ハイサイクル取出ロボット

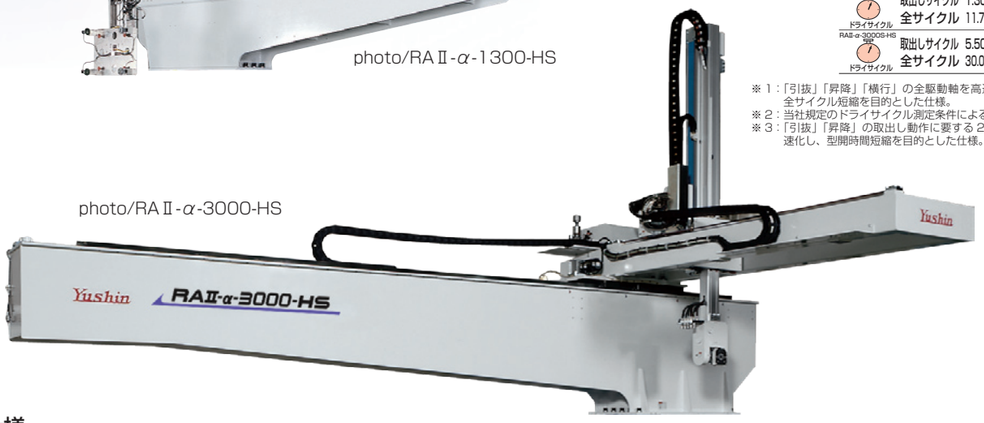
業界随一の機種ラインナップを誇るユーシン精機。特に業界初の超大型ハイサイクル取出ロボットRA Ⅱ- α-3000S-HS は、超大型成形品の生産効率の向上に大きく貢献します。

サーボ軸数	3軸
引抜フレーム	両側保持方式
昇降アーム	2段昇降式
linear ガイド部	ユーシンリニアレール（RAⅡ-α-3000S-HSを除く。）
制御ボックス	機体一体型
e-con connect S コントローラ	E-touch Web
高速動作軸	全サイクル高速動作 ※1 RAⅡ-α-1300S-HS は取出サイクル高速動作 ※3（全サイクル高速動作も可能です。）
RAⅡ-α-1300S-HS ドライサイクル	取出しサイクル 1.30秒 ※2 全サイクル 11.75秒 ※2
RAⅡ-α-3000S-HS ドライサイクル	取出しサイクル 5.50秒 ※2 全サイクル 30.00秒 ※2

※１：「引抜」「昇降」「横行」の全駆動軸を高速化し、全サイクル短縮を目的とした仕様。
※２：当社規定のドライサイクル測定条件による。
※３：「引抜」「昇降」の取出し動作に要する２軸を高速化し、型開時間短縮を目的とした仕様。



photo/RAⅡ-α-1300-HS



photo/RAⅡ-α-3000-HS

■標準仕様

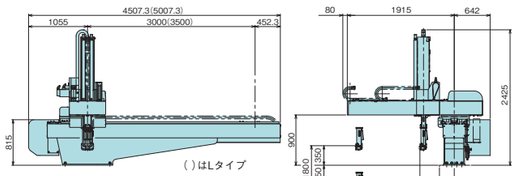
電　源	駆動方式	制御方式	常用空気圧	最大許容空気圧	姿勢制御
AC200V（50／60Hz）	デジタルサーボ（3軸）	マイクロコンピュータ制御	0.49MPa	0.79MPa	90°

型　式	最大所要電力	横行ストローク（mm）		引抜ストローク（mm）		昇降ストローク（mm）		エア消費量（ℓ(normal)/cycle）	最大許容可搬重量（取出しヘッド含）	対象成形機型締力（ton）
		標準	Lタイプ	製品側	ランナ側	製品側	ランナ側			
RAⅡ-α-1300S-HS	三相AC200V 18.2A	3000	3500	1150	—	1800	—	50	25kg以下※	1000～1600
RAⅡ-α-3000S-HS	三相AC200V 17.3A	4000	4500	2100		3000		200	50kg以下※	1500以上

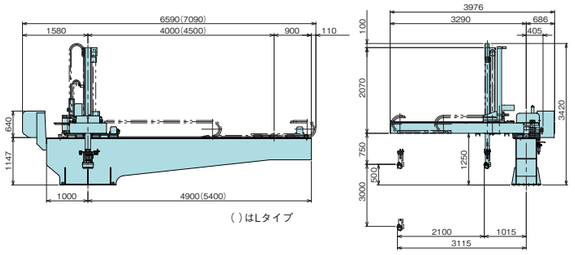
※取出ロボット設定データ変更により、表示値以上の搬送も可能です。

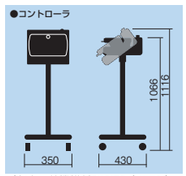
■外形寸法図(mm)

RAⅡ-α-1300S-HS



RAⅡ-α-3000S-HS





（角度調整機構付きはオプション）

RAⅡ-α-150-DW（ダブルウイングタイプ）

2色・異材質成形対応　7軸サーボトラバースタイプ

引抜フレーム	両側保持方式
昇降アーム	2段昇降式
linear ガイド部	ユーシンリニアレール
制御ボックス	機体一体型
e-con connect S コントローラ	E-touch Web

■特　長

対象成形機型締力：100 ～ 250t

２式のロボットアームを有することで、２色成形機特有の２組の金型に残ったランナを１台のロボットで同時に取出すことができます。コントローラにはネットワーク対応の「E-touch Web コントローラ」を標準装備、インターネットを介しての生産情報のやりとりや、遠隔地からの生産管理が可能です。

photo/RAⅡ-α-150-DW

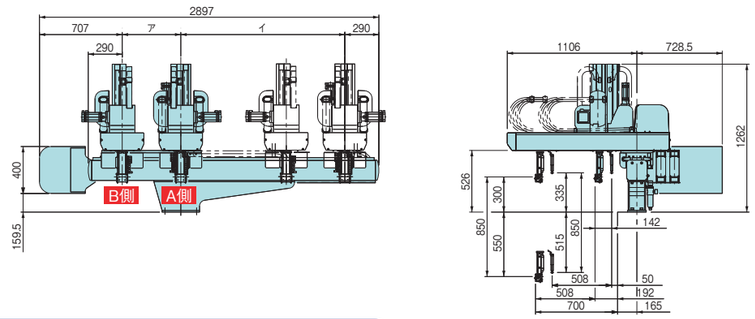
■主な仕様例

電　源	駆動方式	制御方式	常用空気圧	最大許容空気圧	姿勢制御
AC200V（50／60Hz）	デジタルサーボ（7軸）	マイクロコンピュータ制御	0.49MPa	0.79MPa	90°

型　式	最大所要電力	横行ストローク（mm）	引抜ストローク（mm）		昇降ストローク（mm）		エア消費量（ℓ(normal)/cycle）	最大許容可搬重量（取出しヘッド含）	対象成形機型締力（ton）
			製品側	ランナ側	製品側	ランナ側			
RAⅡ-α-150-DW	単相AC200V 19A	1400※1 1500※1	508(A側) 578(B側)	508(A側) — (B側)	850(A側) 850(B側)	850(A側) — (B側)	14	5kg以下※2	100～250

※1 ノズル間寸法500の場合＝1400、400の場合＝1500
※2 取出ロボット設定データの変更により、表示値以上の搬送も可能です。
A側、B側の昇降ユニットの組合せは、お客さまのご要望に合わせて、選択できます。

■外形寸法図例(mm)



ノズル間寸法	ア	イ
500の場合	500	1400
400の場合	400	1500

複合自動化システムに最適　8軸サーボトラバースタイプ

引抜フレーム	両側保持方式
昇降アーム	2段昇降式
linear ガイド部	ユーシンリニアレール
e-con connect S コントローラ	E-touch Web

■特　長

対象成形機型締力：100 ～ 250t

成形品取出ロボットとハンドリングロボットを１台に集約。２式のロボットアームを個々に動かすことができるので、複合自動化システムにおける複数の作業を１台で行えます。高い操作性・高速動作、ロングストロークを有し、インサート成形や画像検査、ゲートカット、アセンブリ、成形品の検査等のさまざまなシステムに対応することができます。

photo/RAⅡ-α-150-DW

1. システムレイアウトが自在に行える
システムレイアウトを検討する上で、他のハンドリングロボットの可動範囲を考慮する必要がなく、自動機等の設置がフレキシブルに行え、設置後のレイアウト変更も可能です。

2. 省スペース化･操作性の向上
他のハンドリングロボットと取出ロボットを組み合わせた自動化システムの場合、コントローラは複数必要になりますが、当機は取出ロボット用コントローラ１台で実質ロボット２台分の操作が行え、省スペース化にもつながります。

3. 幅広い自動化処理に対応
サーボ取出ロボットの能力を駆使し、市販の XY ロボットにはないロングストロークと高速動作を併せ持つことで幅広い自動化処理に対応することができます。